

Queueing System with Potential for Recruiting Secondary Servers

Luca Lombardo

Contents

1	Introduzione	1
1.1	Queueing Theory	1
1.2	Obiettivi del paper	2
2	Modello Matematico	3
2.1	Markovian arrival process (MAP)	3
3	QBD Approach to the Steady State Analysis	4
3.1	Description of the QBD Process Governing the System and Its Generator	4
3.2	Ergodicity Condition of the QBD Process	7
3.3	Computation of the Performance Measures of the System	8
4	GI/M/1 Approach	11
5	Risultati numerici	12
5.1	Primo esempio numerico	14
5.2	Secondo esempio numerico	18
5.3	Esempio numerico 3	21
6	Conclusioni	23

1 Introduzione

1.1 Queueing Theory

I modelli di coda sono utilizzati per rappresentare sistemi di risorse, tradizionalmente chiamati "server", che devono essere utilizzati da diversi utenti, chiamati "clienti". La terminologia deriva da applicazioni come gli sportelli bancari, le reception degli hotel, i caselli autostradali, e così via, dove i clienti effettivamente si mettono in coda finché non vengono serviti da un dipendente. Tuttavia, la teoria delle code viene utilizzata in contesti molto più diversi.

Le code semplici consistono di un solo server che attende un solo cliente alla volta, in ordine di arrivo, con l'aggiunta dell'assunzione che i clienti siano indefinitamente pazienti. Si assume che il tempo sia discretizzato in intervalli di lunghezza fissa, che un numero casuale di clienti si unisca al sistema durante ogni intervallo e che il server rimuova un cliente dalla coda alla fine di ogni intervallo, se presente. Definendo α_n come il numero di nuovi arrivi durante l'intervallo $[n-1, n)$ e X_n come il numero di clienti nel sistema al tempo n , abbiamo

$$X_{n+1} = \begin{cases} X_n + \alpha_{n+1} - 1 & \text{se } X_n + \alpha_{n+1} \geq 1 \\ 0 & \text{se } X_n + \alpha_{n+1} = 0 \end{cases} \quad (1)$$

Se α_n è una collezione di variabili casuali indipendenti, allora X_{n+1} è condizionalmente indipendente da X_0, \dots, X_{n-1} se X_n è noto. Se, inoltre, le α_n sono identicamente distribuite, allora X_n è omogenea. Lo spazio degli stati è \mathbb{N} e la matrice di transizione è

$$P = \begin{pmatrix} q_0 + q_1 & q_2 & q_3 & q_4 & \dots \\ q_0 & q_1 & q_2 & q_3 & \ddots \\ \vdots & q_0 & q_1 & q_2 & \ddots \\ 0 & & \ddots & \ddots & \ddots \end{pmatrix} \quad (2)$$

dove q_i è la probabilità $P[\alpha = i]$ che i nuovi clienti che entrino in coda durante un intervallo di un'unità di tempo, mentre α denota ognuna delle possibili distribuzioni di α_n identicamente distribuite. Le catene di Markov aventi matrice di transizione della forma

$$P = \begin{pmatrix} B_1 & B_2 & B_3 & B_4 & \dots \\ A_0 & A_1 & A_2 & A_3 & \ddots \\ & A_0 & A_1 & A_2 & \ddots \\ 0 & & \ddots & \ddots & \ddots \end{pmatrix} \quad (3)$$

dove $A_i, B_{i+1}, i \geq 0$ sono matrici non negative di dimensione $k \times k$ sono dette M/G/1-type Markov Chains e sono utilizzate per modellare svariati problemi di coda.

1.2 Obiettivi del paper

Il paper presenta un nuovo approccio per migliorare i modelli di coda con l'utilizzo di server secondari temporanei, reclutati tra i clienti stessi. Questi server secondari sono disponibili solo temporaneamente e forniranno servizi in gruppi di diverse dimensioni. Dopo aver servito esattamente un gruppo, i server secondari lasceranno il sistema, permettendo ai clienti di proseguire le loro attività senza essere tratti in considerazione. Il contributo principale del paper è l'introduzione del concetto di reclutamento di server secondari da parte dei clienti, in modo da aiutare il sistema. I risultati numerici indicano che il modello proposto funziona meglio del modello di coda classico corrispondente. Questo può aiutare i responsabili del sistema a reclutare server secondari quando necessario per migliorare le prestazioni del sistema.

Il paper analizza anche altri approcci di modelli di coda con server secondari presenti in letteratura. Tuttavia, andremo a considerare le due seguenti caratteristiche che sono intrinseche in alcuni sistemi del mondo reale e non sono state studiate in passato: (i) un server secondario verrà assegnato ad un gruppo (che non supererà una soglia finita prestabilita); questo server offrirà i servizi uno alla volta; e una volta che tutti i clienti assegnati sono stati serviti, il server secondario lascerà anche il sistema; e (ii) con una certa probabilità, un cliente servito da un server secondario diventa insoddisfatto e quindi torna al sistema principale per ottenere un nuovo servizio.

2 Modello Matematico

Consideriamo un sistema di coda a singolo server in cui gli arrivi avvengono secondo un processo di arrivo markoviano (MAP) con matrici di parametro (D_0, D_1) di ordine m . Un Processo di Arrivo Markoviano (MAP) è un processo stocastico usato per descrivere il comportamento degli arrivi in un sistema di coda. In un sistema di coda, gli arrivi rappresentano le richieste o le entità che si presentano al sistema per essere servite.

Un MAP è caratterizzato dalla sua distribuzione di probabilità di interarrivo, che descrive il tempo tra due arrivi consecutivi, e dalla sua distribuzione di probabilità di dimensione, che descrive il numero di entità che arrivano contemporaneamente.

Un MAP può essere definito come un processo di Markov a tempi continui, dove la probabilità di transizione dipende solo dallo stato corrente del sistema e non dalla sua storia passata. In altre parole, la probabilità di passare da uno stato ad un altro dipende solo dallo stato attuale e dal tempo trascorso da quando lo stato attuale è stato raggiunto. Il MAP è ideale in situazioni in cui può essere presente una correlazione nei tempi tra gli arrivi.

2.1 Markovian arrival process (MAP)

Il generatore irriducibile del MAP è dato da $D_0 + D_1$. Sia δ il vettore invariante tale che

$$\delta(D_0 + D_1) = \mathbf{0}, \quad \delta e = 1 \quad (4)$$

Dove d'ora in poi, e è il vettore colonna di tutti gli elementi 1 con appropriata dimensione mentre $\mathbf{0}$ rappresenta il vettore riga di tutti zeri con dimensioni appropriate. La matrice D_0 governa le transizioni corrispondenti al generatore sottostante che non produce arrivi, mentre la matrice D_1 governa quelle transizioni corrispondenti agli arrivi nel sistema.

Il rate medio di arrivi (λ), la varianza degli tempi interni di arrivo (σ^2) e la correlazione (ρ_c) tra due successivi tempi interni di arrivo sono dati da

$$\lambda = \delta D_1 e, \quad \sigma^2 = \frac{2}{\lambda} \delta (-D_0)^{-1} e - \frac{1}{\lambda^2}, \quad \rho_c = \frac{\lambda \delta (-D_0)^{-1} D_1 (-D_0)^{-1} e - 1}{2\lambda \delta (-D_0)^{-1} e - 1} \quad (5)$$

Il sistema ha un singolo server che offre servizi in modo FCFS. Questo server sarà chiamato server principale. I tempi di servizio sono esponenziali con parametro μ_1 . Con probabilità $p, 0 \leq p \leq 1$, un cliente servito può essere reclutato (o optato dal punto di vista del cliente servito) per servire altri clienti in attesa nel sistema (assumendo che la dimensione della coda sia positiva) a condizione che non ci sia già un altro server secondario che sta servendo. Un tale server è chiamato server secondario. In altre parole, un reclutamento avviene solo quando c'è almeno un cliente in attesa nella coda e quando non c'è altro server secondario presente nel sistema. Pertanto, il sistema può avere al massimo due server in qualsiasi momento. Si noti che con probabilità $q = 1 - p$, il cliente servito, che può diventare il server secondario, non accetta di farlo e lascia il sistema. Quando viene reclutato un server secondario, il server verrà assegnato a un gruppo di, diciamo, i clienti, dove $i = \min\{\text{numero nella coda}, L\}$, dove L è un pre-determinato positivo finito intero. In altre parole, $1 \leq L < \infty$. Il server secondario offrirà servizi ai clienti del gruppo uno alla volta e i tempi di servizio sono distribuiti in modo esponenziale con parametro μ_2 . Un cliente che riceve un servizio da un server secondario potrebbe non essere soddisfatto del servizio ricevuto e richiedere di essere servito di nuovo con probabilità $\nu, 0 \leq \nu \leq 1$, e con probabilità $\bar{\nu} = 1 - \nu$ lascerà il sistema. I clienti insoddisfatti sono reinseriti nel sistema. Una volta che il server secondario ha finito di

servire tutti i clienti assegnati, il sistema rilascerà questo server. Si noti che prendendo $p = 0$ (in questo caso v non ha alcun ruolo e può essere ignorato), otteniamo il modello di coda a singolo server classico. Questo caso viene utilizzato solo come verifica dell'accuratezza nei calcoli numerici e non è altrimenti interessante. Il caso in cui $v = 1$ non è interessante poiché in questo caso ogni cliente servito da un server secondario viene reinserito nel sistema e l'assunzione di server secondari rallenta solo il sistema nell'offrire servizi.

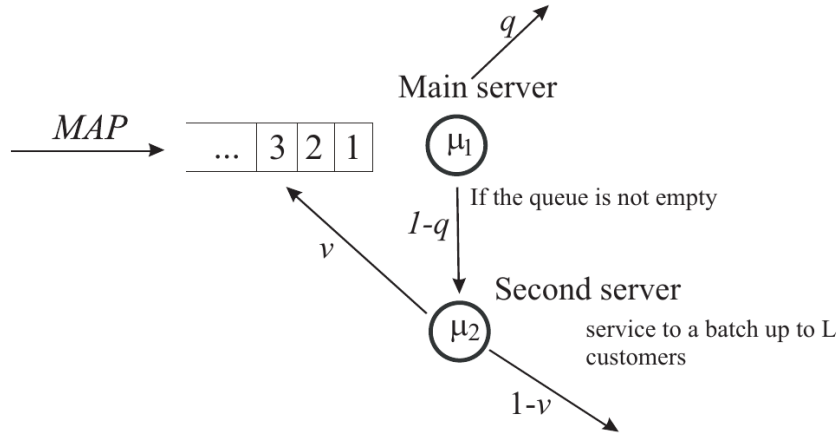


Figure 1: Structure of the system under study

3 QBD Approach to the Steady State Analysis

Analizzeremo il modello di coda in studio in stato stazionario. L'analisi può essere effettuata tramite il processo QBD o tramite un tipo GI/M/1. In questa sezione, adotteremo l'approccio QBD, mentre nella prossima sezione evidenzieremo brevemente l'altro approccio. Come è noto, il processo QBD è un caso particolare della catena di Markov a tempo continuo (CTMC). *Concetto dato per buono*

3.1 Description of the QBD Process Governing the System and Its Generator

Un *quasi-death-birth process* (QBD) è un caso particolare di una catena di Markov a tempo continuo (CTMC) che può essere utilizzato per modellare certi tipi di sistemi di coda. Ci sono due tipi di eventi che possono verificarsi: eventi di morte e eventi di nascita.

- Un evento di morte avviene quando un cliente lascia il sistema (i.e finisce di essere servito e se ne va)
- Un evento di nascita avviene quando un nuovo cliente entra nel sistema

Un modo per combinare le strutture delle markov chains di tipo M/G/1 e G/M/1, è quello che impone le restrizioni di entrambe, in modo che il processo possa cambiare di un livello alla volta, diventando così skip-free in entrambe le direzioni. Queste catene di Markov sono chiamate processi quasi-

nascita-e-morte (QBD) e la loro matrice di transizione è

$$P = \begin{pmatrix} B_0 & A_1 & & & 0 \\ A_{-1} & A_0 & A_1 & & \\ & A_{-1} & A_0 & A_1 & \\ & & A_{-1} & A_0 & \ddots \\ 0 & & & \ddots & \ddots \end{pmatrix}, \quad A_{-1}, A_0, A_1 \in \mathbb{R}^{m \times m}, \quad B_0 \in \mathbb{R}^{m \times m}$$

matrici non negativa tali che $A_{-1} + A_0 + A_1$ e $B_0 + B_1$ sono stocastiche. Osserviamo che un QBD può essere visto come una catena di Markov di tipo M/G/1 ma anche come una catena di Markov di tipo G/M/1. Quindi il generatore infinitesimale di un processo QBD è una matrice tridiagonale a blocchi infinita che descrive la probabilità di transizione del sistema da uno stato i ad uno stato j , in un dato istante di tempo t , attraverso un evento infinitesimo.

Supponiamo che, al tempo $t \geq 0$, indichiamo:

- il numero di clienti nel sistema come $i_t \geq 0$;
- il numero di clienti in servizio al server secondario come $n_t \in \{0, \dots, \min(i_t, L)\}$ (notare che quando $n_t = 0$, il sistema non ha un server secondario);
- lo stato del processo sottostante del MAP che descrive gli arrivi dei clienti come $\xi_t = 1, \dots, m$.

Allora, il processo stocastico $\{\zeta_t = (i_t, n_t, \xi_t), t \geq 0\}$ che descrive il comportamento del modello in esame è un CTMC regolare e irriducibile.

Enumerando gli stati del CTMC, $\{\zeta_t, t \geq 0\}$, in ordine lessicografico e indicando con i il livello, per $i \geq 0$, l'insieme di stati come $\{(i, n, k) : 0 \leq n \leq \min(i, L), 1 \leq k \leq m\}$, il generatore (infinitesimale), Q , di questo CTMC è dato dal seguente teorema.

Teorema 3.1. *Il generatore infinitesimale Q del processo stocastico CTMC $\{\zeta_t, t \geq 0\}$ ha una struttura a blocchi tridiagonale*

$$Q = \begin{pmatrix} Q_{0,0} & Q_{0,1} & O & O & \dots & O & O & O & O & O & \dots \\ Q_{1,0} & Q_{1,1} & Q_{1,2} & O & \dots & O & O & O & O & O & \dots \\ O & Q_{2,1} & Q_{2,2} & Q_{2,3} & \dots & O & O & O & O & O & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \\ O & O & O & O & \dots & Q_{L,L-1} & Q_{L,L} & Q^+ & O & O & \dots \\ O & O & O & O & \dots & O & Q^- & Q^0 & Q^+ & O & \dots \\ O & O & O & O & \dots & O & O & Q^- & Q^0 & Q^+ & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix},$$

Dove i blocchi $Q_{i,i}$ non nulli sono definiti come segue

$$\begin{aligned} Q_{0,0} &= D_0, \\ Q_{i,i} &= I_{i+1} \otimes D_0 + \nu \mu_2 E_i^- \otimes I_m - (\mu_1 \hat{I}_i + \mu_2 (I_{i+1} - \bar{I}_i)) \otimes I_m, \quad 1 \leq i \leq L, \\ Q_{i,i} &= Q^0 = I_{L+1} \otimes D_0 + \nu \mu_2 E_L^- \otimes I_m - (\mu_1 I_{L+1} + \mu_2 (I_{L+1} - \bar{I}_L)) \otimes I_m, \quad i > L, \\ Q_{i,i+1} &= E_i^+ \otimes D_1, \quad 0 \leq i \leq L-1, \\ Q_{i,i+1} &= Q^+ = I_{L+1} \otimes D_1, \quad i \geq L, \\ Q_{1,0} &= (1-\nu) \mu_2 \bar{E}_1^- \otimes I_m + \mu_1 I_1^- \otimes I_m, \quad 1 \leq i \leq L, \\ Q_{i,i-1} &= (1-\nu) \mu_2 \bar{E}_i^- \otimes I_m + q \mu_1 I_i^- \otimes I_m + (1-q) \mu_1 I_i^+ \otimes I_m, \quad 1 \leq i \leq L, \\ Q_{i,i-1} &= Q^- = (1-\nu) \mu_2 E_L^- \otimes I_m + q \mu_1 I_{(L+1)m}^- + (1-q) \mu_1 I^+ \otimes I_m, \quad i > L. \end{aligned}$$

Dove si usa la seguente notazione:

- O and I are, respectively, zero and identity matrices of appropriate dimensions as indicated in the suffix;
- \otimes indicates the Kronecker product of matrices (see, e.g., [51–54]);
- E_l^+ is a matrix of dimension $(l+1) \times (l+2)$ with $(E_l^+)_{k,k} = 1, 0 \leq k \leq l$, and all other entries are zero;
- E_l^- is a square matrix of dimension $l+1$ with $(E_l^-)_{k,k-1} = 1, 1 \leq k \leq l$, and all other entries are zero;
- \hat{I}_l is a square matrix of dimension $l+1$ with $(\hat{I}_l)_{k,k} = 1, 0 \leq k \leq l-1$, and all other entries are zero;
- \bar{I}_l is a square matrix of dimension $l+1$ with $(\bar{I}_l)_{0,0} = 1$, and all other entries are zero;
- \bar{E}_l^- is a matrix of dimension $(l+1) \times l$ with $(\bar{E}_l^-)_{k,k-1} = 1, 1 \leq k \leq l$, and all other entries are zero;
- I_l^- is the matrix of dimension $(l+1) \times l$ with $(I_l^-)_{k,k} = 1, 0 \leq k \leq l-1$, and all other entries are zero;
- I_l^+ is the matrix of dimension $(l+1) \times l$ with $(I_l^+)_{0,l-1} = 1, (I_l^+)_{k,k} = 1, 1 \leq k \leq l-1$, and all other entries are zero;
- I^+ is the matrix of dimension $(L+1) \times (L+1)$ with $(I^+)_{k,k} = 1, 1 \leq k \leq L, (I^+)_{0,L} = 1$, and all other entries are zero.

Proof. Immediata □

3.2 Ergodicity Condition of the QBD Process

Siamo interessati a studiare l'ergodicità, una proprietà di un processo casuale in cui la sua media nel tempo è uguale alla sua media nel probabilità spazio. Formalmente in una catena di Markov si dice *ergodica* se il limite

$$\pi(j) = \lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P}_i\{X_n = j\}$$

esiste per ogni stato j e non dipende dallo stato iniziale i . Questo può anche essere scritto come

$$\pi(j) = \lim_{n \rightarrow \infty} (P^n)_{i,j}$$

In altre parole, la probabilità $\pi(j)$ di essere nello stato j dopo un lungo periodo di tempo è indipendente dallo stato iniziale i .

Teorema 3.2. *Il processo stocastico CTMC $\{\zeta_t, t \geq 0\}$ è ergodico se e solo se vale la seguente disuguaglianza:*

$$\lambda < \mu_1 + \mu_2(1 - q) \frac{L(1 - q)\mu_1}{L(1 - q)\mu_1 + \mu_2} \quad (6)$$

Proof. È noto, grazie all'approccio matriciale-geometrico di Neuts (vedi, ad esempio, il riferimento [37]), che il criterio per l'ergodicità del QBD con il generatore di forma data in (3) è la soddisfazione dell'ineguaglianza:

$$yQ^-e > yQ^+e \quad (7)$$

dove il vettore y è l'unica soluzione del sistema

$$y(Q^- + Q^0 + Q^+) = \mathbf{0}, \quad ye = 1 \quad (8)$$

Si può inoltre verificare facilmente che

$$Q^- + Q^0 + Q^+ = I_{L+1} \otimes (D_0 + D_1) + S \otimes I_m \quad (9)$$

dove Usando la regole del mixed product per il prodotto di Kronecker, ed usando 4 si verifica che la

$$S = \begin{pmatrix} -\mu_1(1 - q) & 0 & 0 & \dots & 0 & \mu_1(1 - q) \\ \mu_2 & -\mu_2 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & \mu_2 & -\mu_2 & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & \mu_2 & -\mu_2 \end{pmatrix}.$$

soluzione del sistema di equazioni lineari è

$$y = x \otimes \delta \quad (10)$$

dove δ è come definita in 4 ed x è la soluzione del sistema

$$xS = 0, \quad xe = 1 \quad (11)$$

per sostituzione diretta, si verifica facilmente che le componenti del vettore $x = (x_0, x_1, \dots, x_L)$, corrispondenti alle uniche soluzioni del sistema 11, sono date da

$$x_0 = \frac{\mu_2}{L(1 - q)\mu_1 + \mu_2}, \quad x_i = \frac{\mu_1(1 - q)}{L(1 - q)\mu_1 + \mu_2}, \quad i = 1, \dots, L \quad (12)$$

La tesi segue delle equazioni 7, 9 e 12 assieme alla definizione di λ . \square

Osservazione 3.3. La condizione di stabilità data nell'Equazione 7 può essere intuitivamente spiegata nel seguente modo. In generale, la condizione di ergodicità richiede che il tasso di arrivo dei clienti per unità di tempo debba essere inferiore al tasso di servizio che i clienti ricevono per unità di tempo quando il sistema è sovraccarico (nel senso che il numero di clienti presenti nel sistema è molto grande). Qui, il tasso di arrivo dei clienti è λ per unità di tempo. Il tasso di servizio dei clienti quando il sistema è sovraccarico è la somma di μ_1 (il tasso di servizio per unità di tempo fornito dal server principale) e il tasso di servizio (per unità di tempo) fornito dal server secondario. Quest'ultimo tasso di servizio è 0 quando il server secondario non è presente nel sistema, il che avviene con probabilità x_0 . Quando il server secondario è presente nel sistema, che avviene con probabilità $(1 - x_0)$, i clienti ricevono il servizio e lasciano il sistema ad un tasso di $\mu_2(1 - \nu)$ per unità di tempo. Pertanto, il tasso di servizio medio totale è dato da:

$$\mu = \mu_1 + \mu_2(1 - \nu) \frac{L(1 - q)\mu_1}{L(1 - q)\mu_1 + \mu_2} \quad (13)$$

da cui segue che la condizione di ergodicità vista in 7

Osservazione 3.4. La probabilità, x_0 , che il secondo server non sia presente nel sistema in un qualsiasi momento in cui il sistema è sovraccarico può essere facilmente calcolata dalla seguente considerazione. Si considerino i periodi in cui il server secondario non è presente nel sistema (ovvero, la durata media di questo periodo è $\frac{1}{\rho\mu_1}$) alternati ai periodi in cui il server secondario è presente nel sistema. Quando il sistema attiva un server secondario (quando il sistema è sovraccarico, il server secondario viene assegnato a gestire L per i servizi), la durata media del server secondario continuamente presente nel sistema è data da $\frac{L}{\mu_2}$. Pertanto, abbiamo:

$$x_0 = \frac{\frac{1}{\mu_1(1-q)}}{\frac{1}{\mu_1(1-q)} + \frac{L}{\mu_2}} = \frac{\mu_2}{L(1-q)\mu_1 + \mu_2} \quad (14)$$

che corrisponde all'espressione 12 vista in precedenza.

3.3 Computation of the Performance Measures of the System

Sotto l'assunzione che la condizione di ergodicità data dalla relazione 7 sia valida, esistono le seguenti probabilità stazionarie degli stati del CTMC ζ_t , $t \geq 0$:

$$\pi(i, n, \zeta) = \lim_{t \rightarrow \infty} P\{i_t = i, n_t = n, \zeta_t = \zeta\}, \quad i \geq 0, \quad n \in \{0, 1, \dots, \min\{i, L\}\}, \quad \zeta \in \{0, \dots, n\} \quad (15)$$

Consideriamo i vettori riga delle probabilità di stato stazionario π_i come segue: il vettore riga $\pi(i, n)$ è dato da $\pi(i, n) = (\pi(i, n, 1), \dots, \pi(i, n, m))$ e

$$\pi_i = (\pi(i, 0), \dots, \pi(i, \min\{i, L\})), \quad i \geq 0 \quad (16)$$

È ben noto che i vettori di probabilità stazionari π_i , $i \geq 0$, soddisfano il sistema di equazioni algebriche lineari (equazioni di equilibrio):

$$(\pi_0, \pi_1, \pi, \dots)Q = 0 \quad (\pi_0, \pi_1, \pi, \dots)e = 1 \quad (17)$$

dove Q è la matrice di transizione del CTMC ζ_t , $t \geq 0$ e e è il vettore colonna di tutti gli elementi 1. Vediamo ora come trovare la soluzione del problema del calcolo della distribuzione di equilibrio in questo contesto. In particolare, vediamo la soluzione per i casi in cui le transizioni della QBD non dipendono dal livello in cui ci si trova e per i casi in cui le transizioni dipendono dal livello. Nel primo caso, le probabilità stazionarie vengono trovate in una forma matrice-geometrica. Nel secondo caso, invece, le probabilità

stazionarie dei livelli di confine, in cui le transizioni dipendono dal livello, vengono direttamente trovate come soluzione del sistema di equazioni lineari algebriche. Tuttavia, se il numero di livelli di confine è elevato (cosa che avviene nel modello considerato se L è grande), questo sistema può diventare molto grande.

Gli autori presentano quindi un algoritmo che sfrutta la struttura tridiagonale a blocchi, ma dipendente dal livello, del generatore per i livelli inferiori a $L+1$, in modo da risolvere più efficientemente il sistema di equazioni lineari algebriche quando il numero di livelli di confine è elevato.

Stati del QBD In un processo di Markov con matrice di transizione QBD (Quasi-Birth-Death), le transizioni possono essere classificate in due categorie: dipendenti dal livello o indipendenti dal livello. Le transizioni indipendenti dal livello sono quelle che avvengono con la stessa probabilità in ogni stato del processo, senza dipendere dal livello corrente. Queste transizioni sono rappresentate nella matrice di transizione da diagonal e sottodiagonal costanti, che riflettono il fatto che la probabilità di passare da uno stato all'altro non dipende dallo stato corrente. Le transizioni dipendenti dal livello, al contrario, sono quelle che avvengono con probabilità differenti a seconda del livello in cui ci si trova. In altre parole, la probabilità di una transizione dipendente dal livello dipende dallo stato corrente. Queste transizioni sono rappresentate nella matrice di transizione da diagonal e sottodiagonal che variano con il livello, in modo da riflettere la dipendenza della probabilità di transizione dallo stato corrente. In sintesi, quando una matrice di transizione QBD ha transizioni indipendenti dal livello, la probabilità di transizione da uno stato all'altro non dipende dallo stato corrente. Quando, invece, le transizioni dipendono dal livello, la probabilità di transizione da uno stato all'altro dipende dallo stato corrente e quindi dal livello corrente del processo di Markov.

Un livello di confine è un livello in cui le transizioni dipendono dal livello stesso. In altre parole, le probabilità di transizione da un livello di confine a un altro livello dipendono dal livello di partenza. Un esempio concreto di processo QBD con livelli di confine è un sistema di code in cui gli arrivi sono rappresentati come processi di Poisson e i servizi sono rappresentati come processi deterministici. In questo caso, i livelli di confine rappresentano il numero di clienti nel sistema che corrispondono a un cambio di regime, ad esempio, quando un nuovo server viene aperto o chiuso. Nel nostro caso, viene detto che per i livelli di confine, le probabilità stazionarie non possono essere trovate in modo diretto attraverso la matrice di transizione, ma devono essere calcolate come soluzione di un sistema di equazioni lineari algebriche. In particolare, viene sottolineato che se il numero di livelli di confine è grande, la soluzione di questo sistema può diventare complessa e richiedere l'utilizzo di algoritmi appositi per risolverlo in modo efficiente.

Teorema 3.5. *I vettori $\pi_i, i \geq 0$, sono trovati come soluzione del sistema di equazioni algebriche lineari:*

$$\pi_i = \alpha_i \left(\sum_{l=0}^{\infty} \alpha_l e \right)^{-1}, \quad i \geq 0 \quad (18)$$

dove il vettore α_0 è calcolato come l'unica soluzione del sistema di equazioni

$$\alpha_0 (Q_{0,0} + Q_{0,1} G_0) = 0, \quad \alpha_0 e = 1 \quad (19)$$

ed i vettori $\alpha_i, i \geq 1$, sono definiti come

$$\alpha_i = \alpha_0 \prod_{l=1}^i R_l, \quad i \geq 1 \quad (20)$$

o tramite la formula ricorsiva

$$\alpha_i = \alpha_{i-1} R_i, \quad i \geq 1 \quad (21)$$

dove

$$R = \begin{cases} -Q_{i-1,i}(Q_{i,i} + Q_{i,i+1}G_i)^{-1}Q & 1 \leq i \leq L-1 \\ -Q_{L-1,L}(Q_{L,L} + Q^+G)^{-1} & i = L \\ -Q^+(Q^0 + Q^+G)^{-1} = R & i > L \end{cases} \quad (22)$$

Le matrici stocastiche G_i sono calcolate utilizzando la seguente formula ricorsiva all'indietro:

$$\begin{aligned} G_L &= G \\ G_L - 1 &= -(Q_{L,L} + Q^+G_L)^{-1}Q_{L,L-1} \\ G_i &= -(Q_{i+1,i+1} + Q_{i+1,i+2}G_{i+1})^{-1}Q_{i+1,i}, \quad i = L-2, L-3, \dots, 0 \end{aligned} \quad (23)$$

dove la matrice G è la minima soluzione non negativa dell'equazione quadratica matriciale

$$Q^+G^2 + Q^0G + Q^- = 0 \quad (24)$$

Proof. non fornita □

Questo algoritmo è una modifica efficace dell'algoritmo per il calcolo della distribuzione stazionaria del CTMC asintoticamente quasi-Toeplitz. Utilizzando la ricorsione di vettori come indicato nell'Equazione 21 invece della ricorsione di matrici corrispondente, si ottiene una significativa riduzione della memoria del computer richiesta e del tempo di esecuzione. L'esistenza delle inverse delle matrici (tutte sub-generatori irriducibili) che appaiono nell'algoritmo sopra segue immediatamente, ad esempio, dal teorema di O. Tausska [55]. Inoltre, queste matrici sono semi-stabili (e quindi le inverse dei negativi di queste matrici sono non negative), risultando nella produzione di procedure ricorsive stabili nell'implementazione numerica dell'algoritmo.

4 GI/M/1 Approach

In questa sezione, presentiamo brevemente come analizzare il sistema di coda in studio utilizzando code di tipo GI/M/1 a tempo continuo. Una catena di Markov di tipo GI/M/1 è un processo stocastico che modella il comportamento di un sistema di coda con un singolo server. Il nome GI/M/1 sta per "General Inter-arrival time distribution", "Markovian service time distribution", e "one server". Analizziamo cosa significa ognuno di questi termini:

- General inter-arrival time distribution (GI): si riferisce alla distribuzione del tempo tra gli arrivi dei clienti alla coda. Il tempo tra gli arrivi viene modellato come una variabile casuale con una certa distribuzione di probabilità, che può essere qualsiasi distribuzione, non necessariamente una distribuzione esponenziale.
- Markovian service time distribution (M): si riferisce alla distribuzione dei tempi di servizio per ciascun cliente, che viene assunta essere un processo di Markov. In altre parole, il tempo di servizio per un cliente dipende solo dallo stato del sistema quando il cliente arriva, e non da stati precedenti.
- One server (1): si riferisce al fatto che c'è un solo server nel sistema, e che solo un cliente alla volta può essere servito.

Insieme, questi tre componenti costituiscono le caratteristiche fondamentali di una catena di Markov di tipo GI/M/1, che è un tipo di modello di coda. Tenendo traccia del numero di clienti in attesa nella coda insieme allo stato del server principale (occupato o libero) e allo stato del server secondario (non presente o presente con un numero specificato di clienti assegnati), possiamo studiare il modello come una CTMC di tipo GI/M/1 come segue.

Cosa sono i livelli? In una catena di Markov a tempo continuo (CTMC), il "livello" rappresenta uno stato del sistema. Ogni stato del sistema è associato a un certo livello, che può essere rappresentato da un numero intero o da un altro tipo di identificatore univoco. Nella CTMC, il sistema evolve attraverso una sequenza di transizioni da uno stato a un altro. Ogni transizione avviene con una certa probabilità e ha un tasso di transizione associato. Il tasso di transizione rappresenta la frequenza con cui il sistema effettua una transizione da uno stato a un altro. I livelli sono utilizzati per descrivere le diverse configurazioni del sistema, ad esempio il numero di clienti in attesa in una coda, il numero di server in uso in un sistema informatico, il numero di pezzi in lavorazione in una linea di produzione, e così via. In una CTMC, i livelli possono essere finiti o infiniti, a seconda delle caratteristiche del sistema che si sta modellando. Inoltre, i livelli possono essere raggruppati in classi di equivalenza, dove tutti gli stati all'interno di una classe di equivalenza hanno la stessa probabilità di transizione verso qualsiasi altro stato all'interno della stessa classe. In sintesi, i livelli in una CTMC rappresentano gli stati del sistema e vengono utilizzati per descrivere le diverse configurazioni del sistema. Ogni livello ha un tasso di transizione associato che rappresenta la frequenza con cui il sistema effettua una transizione da uno stato a un altro.

Definiamo come prima cosa lo spazio degli stati Ω del CTMC come:

$$\Omega = \{(i, j, k) : i \geq 0, 0 \leq j \leq K, 1 \leq k \leq m\} \quad (25)$$

In seguito, consideriamo e_r come un vettore colonna con 1 nella posizione r -esima e 0 altrove. Notare che quando necessario, indicheremo la dimensione tra parentesi. Ad esempio, $e(L+1)$ indicherà un

vettore colonna di 1 con dimensione $L + 1$. La "T" che appare come pedice in un vettore o una matrice sta per la notazione di trasposizione. Quindi, e^T indicherà un vettore riga di 1.

Definiamo il livello

$$\mathbf{i} = \{(i, j, k) : 0 \leq j \leq L, 1 \leq k \leq m\} = \{(\mathbf{i}, 0), \dots, (\mathbf{i}, L)\}, i \geq 0$$

Notare che il livello (\mathbf{i}, j) indica che il server principale è occupato (a patto che $i > 0$), ci sono $i - 1$ clienti in attesa nella coda principale, il server secondario (a patto che $j > 0$) è occupato e il processo di arrivo si trova in varie fasi. Il livello $(\mathbf{0}, \mathbf{0})$ corrisponde al sistema inattivo con il processo MAP in una delle m fasi. Il generatore \tilde{Q} della CTMC che governa il sistema in studio è dato da:

$$\tilde{Q} = \begin{pmatrix} B_0 & A_0 & & & & & & & & & \\ B_1 & A_1 & A_0 & & & & & & & & \\ B_2 & A_2 & A_1 & A_0 & & & & & & & \\ \vdots & & \ddots & \ddots & \ddots & & & & & & \\ B_L & & & & & A_2 & A_1 & A_0 & & & \\ B_{L+1} & & & & & A_2 & A_1 & A_0 & & & \\ & A_{L+2} & & & & & & A_2 & A_1 & A_0 & \\ & & A_{L+2} & & & & & A_2 & A_1 & A_0 & \\ & & & \ddots & & & & & \ddots & \ddots & \ddots \end{pmatrix},$$

where

$$B_0 = \begin{pmatrix} D_0 & & & & & \\ \tilde{\nu}\mu_2 I & D_0 - \mu_2 I & & & & \\ & \tilde{\nu}\mu_2 I & D_0 - \mu_2 I & & & \\ & & \ddots & \ddots & \ddots & \\ & & & \tilde{\nu}\mu_2 I & D_0 - \mu_2 I & \end{pmatrix},$$

$$A_0 = \begin{pmatrix} D_1 & & & & & \\ \nu\mu_2 I & D_1 & & & & \\ & \nu\mu_2 I & D_1 & & & \\ & & \ddots & \ddots & \ddots & \\ & & & \nu\mu_2 I & D_1 & \end{pmatrix}, \quad A_1 = B_0 - \mu_1 I,$$

$$A_2 = \mu_1 \Delta(q, 1, \dots, 1), \quad B_1 = \mu_1 I,$$

$$B_r = p\mu_1(e_r^T \otimes e(L+1)), \quad 2 \leq r \leq L+1, \quad A_{L+2} = B_{L+1},$$

GUARDARE PAPER, TROPPO LUNGO

5 Risultati numerici

In questa sezione, forniamo alcuni esempi illustrativi utilizzando cinque diversi processi di arrivo. Di questi cinque, tre sono processi di rinnovo e due sono processi correlati. In particolare, prendiamo i cinque MAP come:

- **ERL**: Questo è un Erlang di ordine 5 con parametro 2.5 in ciascuno dei 5 stati. Notare che qui abbiamo $\lambda = 0.5, \sigma = 0.899427$ e $\rho_c = 0$.
- **EXP**: Questo è un esponenziale con una frequenza di 0.5. Notare che qui abbiamo $\lambda = 0.5, \sigma = 2$ e $\rho_c = 0$.

- **HEX:** Questa è una distribuzione iper-esponenziale con una probabilità di mixing data da (0.5, 0.3, 0.15, 0.04, 0.01) con i corrispondenti tassi della distribuzione esponenziale pari a (1.09, 0.545, 0.2725, 0.13625, 0.068125). Qui abbiamo $\lambda = 0.5, \sigma = 3.3942$ e $\rho_c = 0$.

I due processi correlati, negativo e positivo, sono i seguenti:

- **NCR:** Questo è un MAP negativamente correlato, con matrici di rappresentazione date da: dove

$$D_0 = \begin{pmatrix} -1.125 & 1.125 & 0. & 0. & 0. \\ 0. & -1.125 & 1.125 & 0. & 0. \\ 0. & 0. & -1.125 & 1.125 & 0. \\ 0. & 0. & 0. & -1.125 & 0. \\ 0. & 0. & 0. & 0. & -2.25 \end{pmatrix},$$

$$D_1 = \begin{pmatrix} 0. & 0. & 0. & 0. & 0. \\ 0. & 0. & 0. & 0. & 0. \\ 0. & 0. & 0. & 0. & 0. \\ 0.01125 & 0. & 0. & 0. & 1.11375 \\ 2.2275 & 0. & 0. & 0. & 0.0225 \end{pmatrix}.$$

abbiamo $\lambda = 0.5, \sigma = 2.02454$ e $\rho_c = -0.57855$.

- **PCR:** Questo è un MAP positivamente correlato, con matrici di rappresentazione date da: dove abbiamo $\lambda = 0.5, \sigma = 2.02454$ e $\rho_c = 0.57855$.

Guardando le cinque MAP sopra riportate, è evidente che sono tutte qualitativamente diverse. È importante sottolineare che il processo di arrivo denominato PCR è ideale per situazioni in cui gli arrivi dei clienti sono altamente irregolari, con periodi alternati di congestione e di scarsità del sistema. Tali arrivi sono comuni nella pratica, specialmente nelle telecomunicazioni e nelle industrie dei servizi. È importante notare, inoltre, che il processo di arrivo denominato HEX è noto per presentare un comportamento irregolare simile nel senso che gli arrivi con tempi tra di essi più brevi sono separati da tempi più lunghi. Tuttavia, la differenza tra questi due processi sta nella correlazione positiva presente nel processo PCR. L'impatto di questa correlazione positiva, così come dell'elevata variabilità nei tempi tra gli arrivi, come nei due processi sopra citati, è stato ben documentato in letteratura (vedi, ad esempio, riferimenti [29,30]). Discutiamo tre esempi numerici rappresentativi e illustrativi per evidenziare la natura qualitativa del modello in studio.

$$D_0 = \begin{pmatrix} -1.125 & 1.125 & 0. & 0. & 0. \\ 0. & -1.125 & 1.125 & 0. & 0. \\ 0. & 0. & -1.125 & 1.125 & 0. \\ 0. & 0. & 0. & -1.125 & 0. \\ 0. & 0. & 0. & 0. & -2.25 \end{pmatrix},$$

$$D_1 = \begin{pmatrix} 0. & 0. & 0. & 0. & 0. \\ 0. & 0. & 0. & 0. & 0. \\ 0. & 0. & 0. & 0. & 0. \\ 1.11375 & 0. & 0. & 0. & 0.01125 \\ 0.0225 & 0. & 0. & 0. & 2.2275 \end{pmatrix}.$$

5.1 Primo esempio numerico

Qui discutiamo l'impatto del parametro L su alcune misure di performance del sistema selezionate per tutte e cinque le MAP. Innanzitutto, fissiamo $\mu_1 = 1$, $\mu_2 = 0.5$, $q = 0.5$, e $\nu = 0.4$, e variamo L da 1 a 30.

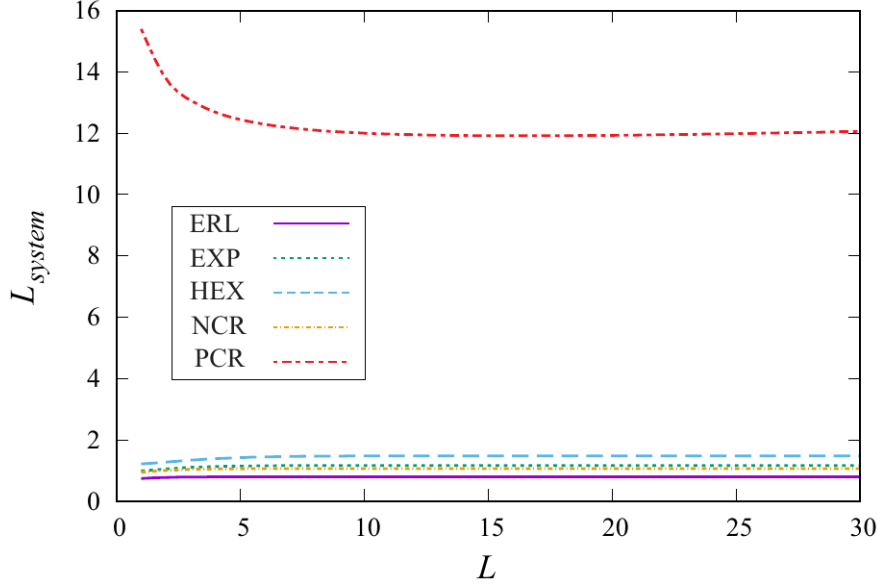


Figure 2: Impact of L on the average number of customers in the system L_{system} for different MAPs.

La Figura 2 illustra chiaramente l'effetto dell'irregolarità nel processo di arrivo, ovvero PCR. Il numero medio di clienti nel sistema nel caso di PCR è molte volte maggiore rispetto agli altri MAPs. Vale la pena sottolineare che per i primi quattro MAPs, la misura L_{system} è una funzione non decrescente di L , mentre per PCR si osserva un trend non crescente. Ciò spiega il ruolo della correlazione, soprattutto positiva, e non dovrebbe essere ignorato. Inoltre, un valore elevato di L indica che quando un server secondario viene reclutato, verranno assegnati più clienti e, a causa della lentezza del server secondario (rispetto al server principale), c'è una alta probabilità, soprattutto per i casi dei primi quattro MAPs, che il sistema abbia in media più clienti nel sistema. Similmente a quanto noto nella coda classica, ovvero il numero medio nel sistema aumenta con l'aumento della variabilità nei tempi di arrivo tra gli arrivi di rinnovo, vediamo che questo comportamento si verifica anche qui nei primi tre MAPs, che corrispondono agli arrivi di rinnovo.

Tuttavia, per quanto riguarda gli arrivi PCR, osserviamo un trend interessante ma opposto, ovvero un trend decrescente. Questo può essere intuitivamente spiegato come segue. Innanzitutto, si osserva che il sistema L ha un valore massimo di 15.3983 quando $L = 1$, il che può essere spiegato utilizzando il fatto che, quando $L = 1$, i server secondari lasciano il sistema dopo aver servito un solo cliente; con una probabilità del solo 0.5 di essere reclutati, la coda tende ad accumularsi rapidamente. Aumentando L , i server secondari sono maggiormente coinvolti nella pulizia della coda, soprattutto quando gli arrivi avvengono a sprazzi, e quindi L_{system} diminuisce. Raggiunge un valore minimo di 11.9757 quando $L = 16$ e poi inizia ad aumentare a causa della mancata possibilità di essere serviti dal server principale. Per $L = 30$, $L_{system} = 12.0605$.

La Figura 3 mostra il comportamento della media del numero di clienti con il server secondario L_{sec} .

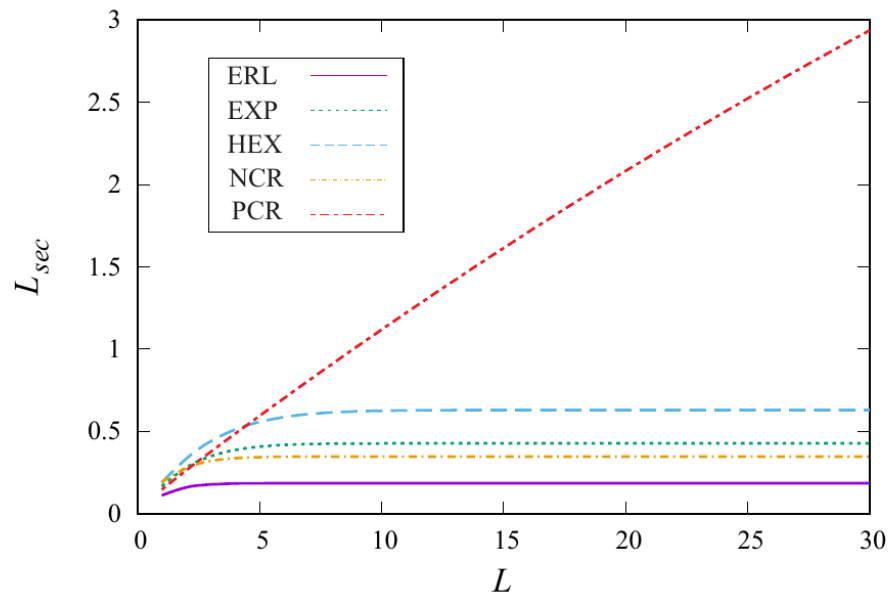


Figure 3: Dependence of the average number of customers with the secondary server L_{sec} on the parameter L for different MAPs.

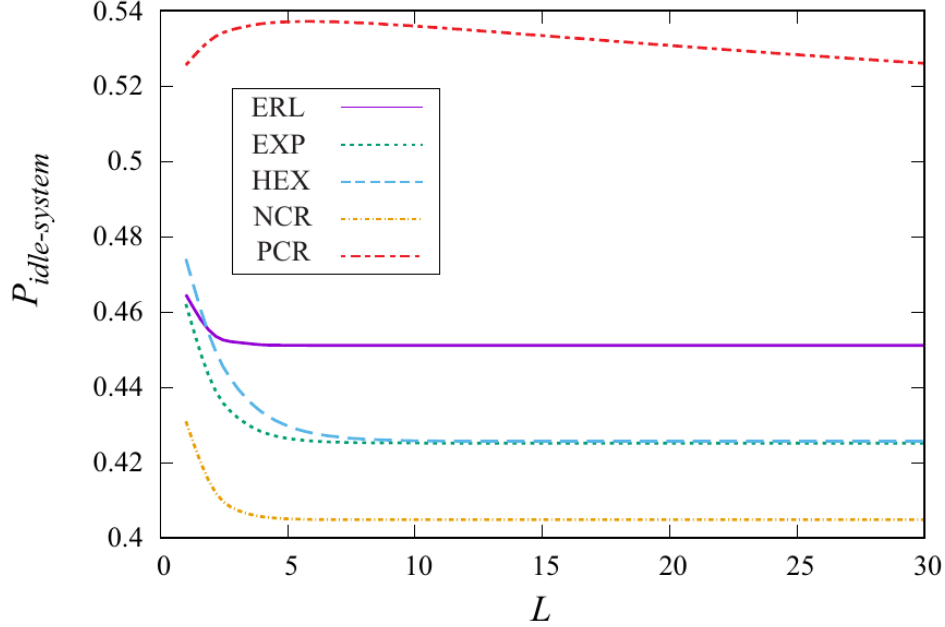


Figure 4: Dependence of the probability $P_{\text{idle-system}}$ that the system is idle at an arbitrary moment on the parameter L for different MAPs

La Figura 4 illustra il comportamento della probabilità, $P_{\text{idle-system}}$, che il sistema sia inattivo in un momento arbitrario. Questa figura corrisponde alla Figura 2 su due aspetti. Il primo è che mostra anche una grande differenza nella misura quando viene confrontata con vari MAPs. Quando si cerca di trovare un valore ottimale di L , è evidente che conta quale misura viene scelta come funzione obiettivo e il tipo di MAPs utilizzato quando tutti gli altri parametri sono fissati. Ad esempio, se si considera il processo di arrivo PCR, il valore ottimale di L è 16 se si cerca di minimizzare L_{system} . Tuttavia, se la misura $P_{\text{idle-system}}$ è l'obiettivo del problema di ottimizzazione, allora $L=6$ produce il valore più grande per questa misura.

Le Figure 5 e 6 illustrano il comportamento delle probabilità $P_{\text{idle-busy}}$ e $P_{\text{busy-idle}}$, che corrispondono rispettivamente al momento in cui il server principale è inattivo con il server secondario occupato, e al momento in cui il server principale è occupato con il server secondario inattivo, in un momento arbitrario. Mentre la prima probabilità aumenta all'aumentare di L , la seconda probabilità diminuisce. Da queste figure, si possono notare le differenze essenziali in queste probabilità in vari scenari.

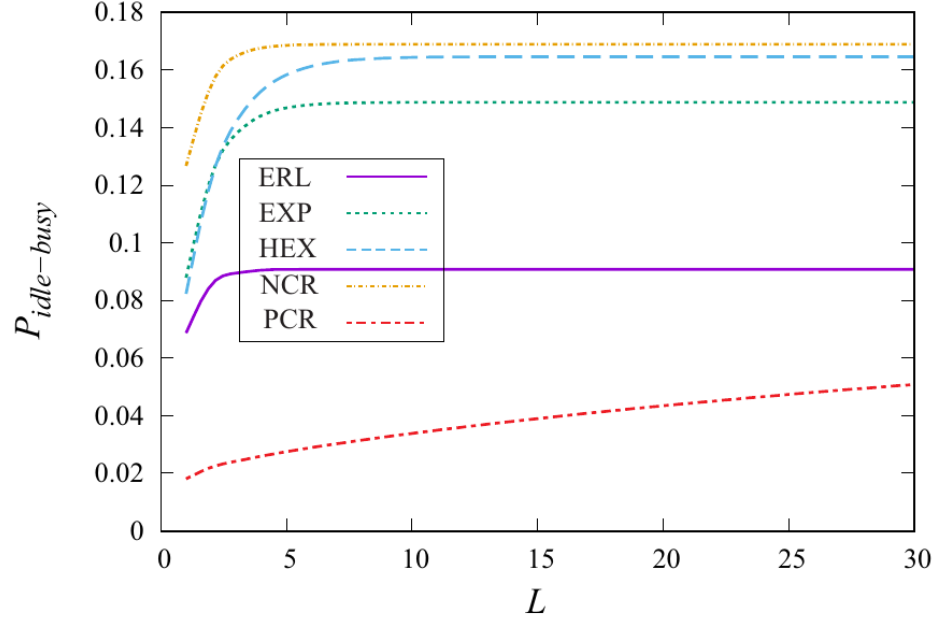


Figure 5: Dependence of the probability $P_{\text{idle-busy}}$ that the main server is idle while the secondary server is busy on the parameter L for different MAPs

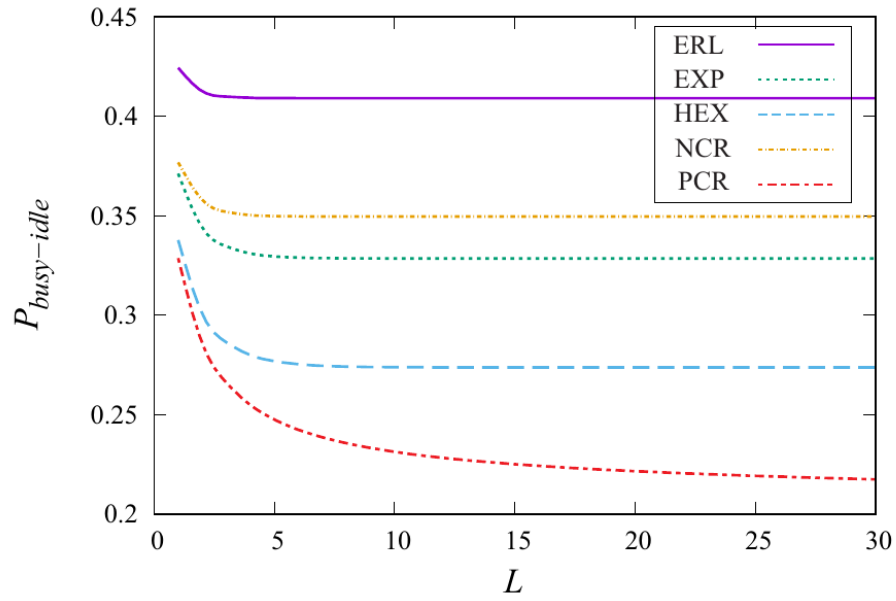


Figure 6: Dependence of the probability $P_{\text{busy-idle}}$ that the main server is busy while the secondary server is idle on the parameter L for different MAPs.

5.2 Secondo esempio numerico

Lo scopo di questo esempio è di indagare l'impatto dei parametri q (ricorda che questo è la probabilità che un cliente servito si rifiuti di agire come server secondario) e v (questa è la probabilità che un cliente servito da un server secondario sia insoddisfatto e torni al sistema). Fissiamo il valore di L a 10 (punto medio tra i due valori ottimali menzionati nel primo esempio). Fissiamo anche i tassi di servizio come $\mu_1 = 1$ e $\mu_2 = 0.5$ e indaghiamo la dipendenza di diverse misure di prestazione dalle probabilità q e v . Variamo i valori di queste probabilità da 0 a 1 con passo 0.05. Si noti che il valore $q = 1$ corrisponde al classico sistema MAP/M/1 con il tasso di servizio μ_1 .

In questo esempio ci concentriamo sul processo di arrivo etichettato come PCR, la cui scelta è basata sul comportamento di questo processo sulle misure evidenziato nel primo esempio illustrativo. Dalla Figura 7, che mostra la dipendenza del numero medio di clienti nel sistema L_{system} dai parametri q e v , deduciamo diverse osservazioni interessanti.

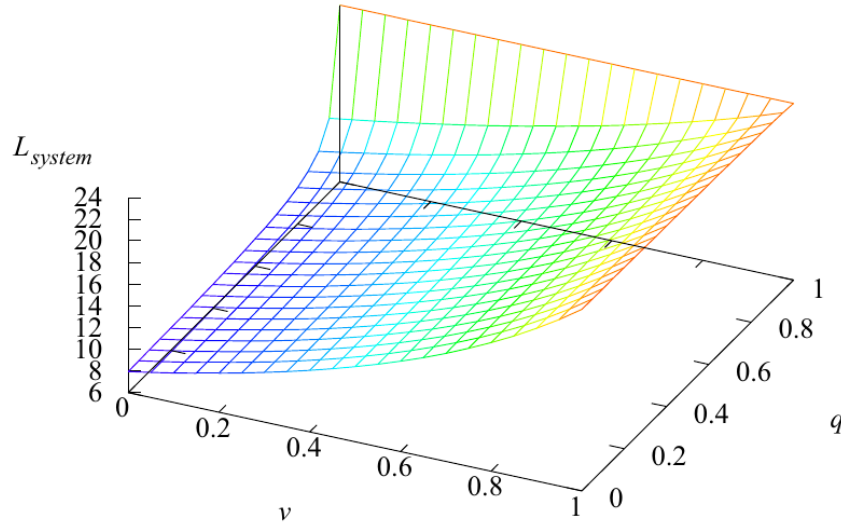


Figure 7: Dependence of the average number of customers in the system L_{system} on the parameters q and v .

Il valore di L_{system} è minimo con un valore di 7,9328 quando il cliente servito è sempre disponibile per essere reclutato (quando il sistema ne ha bisogno) e quando il cliente che riceve il servizio da un server secondario è sempre soddisfatto. Il valore minimo si ottiene quando $q = 0$ e $v = 0$. Questa misura aumenta quando aumenta q o v , e il tasso di aumento diventa più elevato quando uno o entrambi si avvicinano al valore 1. Quando $q = 1$, il sistema si trasforma nel corrispondente modello di coda MAP/M/1 classico e in un sistema senza l'uso del server secondario, e $L_{\text{system}} = 22,30425$ per tutti i valori di v (come è evidente). Quando $q = 0$, che corrisponde al caso in cui un cliente servito viene sempre reclutato (quando necessario), anche quando la probabilità di insoddisfazione è alta ($v = 0,5$), il valore di L_{system} è pari a 12,91247. Pertanto, l'uso di un server secondario riduce essenzialmente il numero medio di clienti nel sistema di più del 40%. Inoltre, abbiamo cercato il punto di interruzione, diciamo v^* , per una percentuale di insoddisfazione tale per cui il modello classico di coda è migliore del modello proposto qui. Per i parametri di questo esempio, il punto di interruzione è $v^* \sim 0,985$, nel senso che la percentuale di insoddisfazione deve essere superiore al 98,5% affinché il modello classico funzioni meglio.

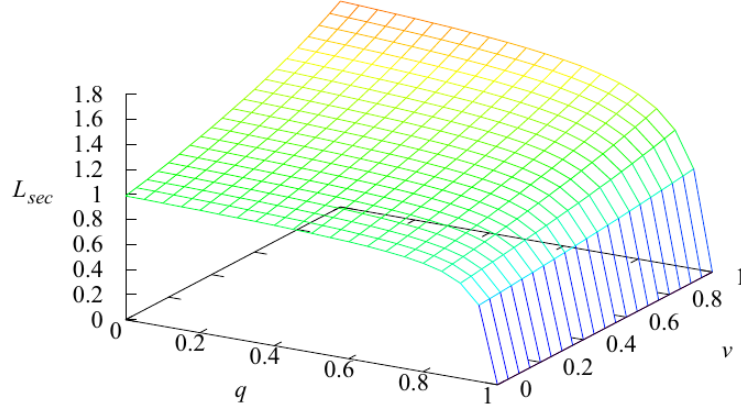


Figure 8: Dependence of the average number of customers with the secondary server L_{sec} on the parameters q and v

Per testare ulteriormente l'importo della riduzione nel numero medio, abbiamo aumentato λ del 50% a $\lambda = 0.75$. Mantenendo tutti gli altri parametri (ad eccezione della normalizzazione dei parametri del processo di arrivo per ottenere questo specifico λ) gli stessi, abbiamo ottenuto una percentuale di riduzione superiore al 52,8%. Pertanto, un aumento del carico del sistema beneficerà notevolmente dell'avere un server secondario per aiutare il sistema anche con un tasso di insoddisfazione del cliente del 50% con questo server secondario. La figura 8 mostra la dipendenza del numero medio di clienti con il server secondario L_{sec} dai parametri q e v . Questa probabilità diminuisce significativamente quando q si avvicina a 1 e quando i clienti sono raramente reclutati per diventare server secondari. L_{sec} ha il valore massimo quando q è uguale a zero, ovvero tutti i clienti vengono reclutati (quando necessario) per diventare server secondari, e quando v è vicino a 1. Ovviamente, in quest'ultimo caso, quasi tutti i clienti serviti da un server secondario devono essere rimandati al sistema a causa della loro insoddisfazione. Questo spiega la creazione di ulteriore lavoro per il sistema e dovrebbe essere scoraggiato ricorrendo alla coda classica anziché reclutare server secondari "scarsi". Vale la pena sottolineare che un sistema del genere (scadente) può riflettersi negativamente sul sistema stesso per la fornitura di servizi che non possono essere replicati da altri clienti serviti.

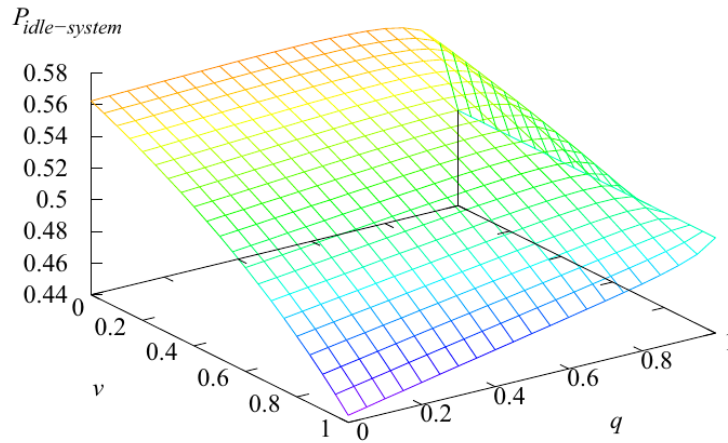


Figure 9: Dependence of the probability $P_{\text{idle-system}}$ that the system is idle at an arbitrary moment on the parameters q and v .

Nella Figura 9, è mostrato il comportamento della probabilità $P_{\text{idle-system}}$ che il sistema è inattivo in un momento arbitrario come funzione di q e ν . Questa probabilità ha il valore minimo di 0.4445 quando $\nu = 1$ e $q = 0$, il che è intuitivamente chiaro, poiché dover servire nuovamente i clienti dopo aver passato attraverso un server secondario mette un carico sul sistema. La probabilità che $P_{\text{idle-system}}$ aumenta quando q aumenta e/o ν diminuisce: il valore massimo 0.5652 di questa probabilità si ottiene quando $q = 0.65$ e $\nu = 0$. Nel corrispondente sistema MAP/M/1 classico, questa misura è $P_{\text{idle-system}} = 0.5$.

ALTRE COSE DA DIRE SU QUESTO ESEMPIO NUMERICO CHE SECONDO ME SI POSSONO SALTARE. TORNARE DOPO

5.3 Esempio numerico 3

In questo ultimo esempio, analizziamo l'impatto della variazione dei tassi di servizio μ_1 e μ_2 quando tutti gli altri parametri sono fissati. A tal fine, fissiamo $L = 10$, $q = 0.5$, $v = 0.4$ e $\lambda = 0.5$. I tassi μ_1 e μ_2 vengono variati da 0.25 a 2.0 con incrementi di 0.05. È importante menzionare che, per soddisfare la condizione di ergodicità (vedi Equazione 7), limitiamo ulteriormente il valore di μ_2 quando μ_1 è piccolo. In particolare, quando $\mu_1 = 0.25$, il valore minimo del tasso μ_2 (con il passo sopra descritto di 0.05) è scelto in modo tale da non essere inferiore a 0.65. Quando $\mu_1 = 0.3$, il tasso μ_2 è scelto in modo tale da non essere inferiore a 0.45. Quando $\mu_1 = 0.35$, il tasso μ_2 è scelto in modo tale da non essere inferiore a 0.3. Solo per $\mu_1 \geq 0.4$, il valore di μ_2 può essere variato da 0.25, come originariamente indicato.

Con le sopra descritte restrizioni sulla scelta di μ_1 e μ_2 , mostriamo nelle Figure 10 e 11 la dipendenza della misura L_{system} da μ_1 e μ_2 . Nella Figura 10, gran parte della superficie che mostra la dipendenza appare piatta. Ciò è dovuto al fatto che, per molte combinazioni dei valori dei parametri con un piccolo tasso μ_1 , la condizione di ergodicità viene violata e la misura L_{system} diventa molto grande. Pertanto, nella Figura 11, la dipendenza di L_{system} da μ_1 e μ_2 è mostrata solo per valori non piccoli di μ_1 . Chiaramente, si può notare una tendenza decrescente, poiché L_{system} diminuisce rapidamente quando μ_1 aumenta per μ_2 fissato e viceversa.

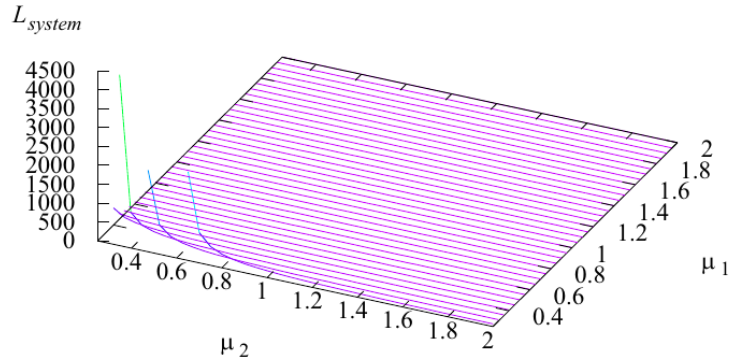


Figure 10: Dependence of the average number of customers in the system L_{system} on the parameters μ_1 and μ_2

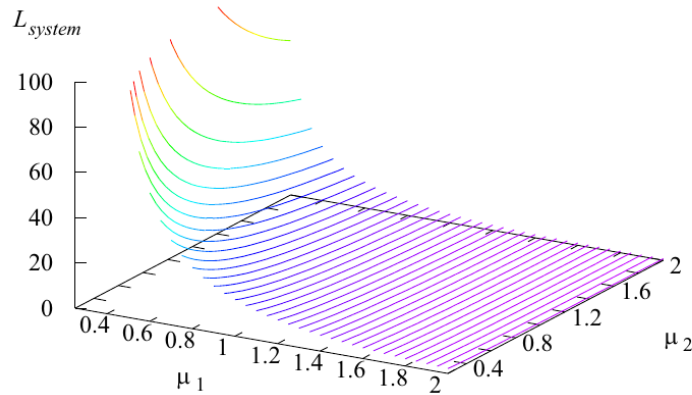


Figure 11: Dependence of the average number of customers in the system L_{system} on the parameters μ_1 and μ_2 .

La Figura 12 mostra il comportamento del numero medio di clienti con il server secondario L_{sec} . Il valore di L_{sec} è massimizzato con un valore di circa 5 quando μ_1 e μ_2 sono piccoli. Questo è intuitivamente chiaro poiché per valori piccoli di μ_1 e μ_2 , la condizione di ergodicità è vicina a essere violata, causando un alto tasso di reclutamento per i server secondari che, molto probabilmente prima di lasciare il sistema, serviranno un gruppo di dimensione $L = 10$. Pertanto, il numero medio di clienti in servizio in un momento arbitrario è di circa 5. Con un aumento di μ_1 e μ_2 , il valore di L_{sec} diminuisce come ci si aspetterebbe. Per valori piccoli di μ_1 , la diminuzione è significativa all'aumentare di μ_2 ; per valori più grandi di μ_1 , notiamo un tasso insignificante di diminuzione in L_{sec} con un aumento di μ_2 .

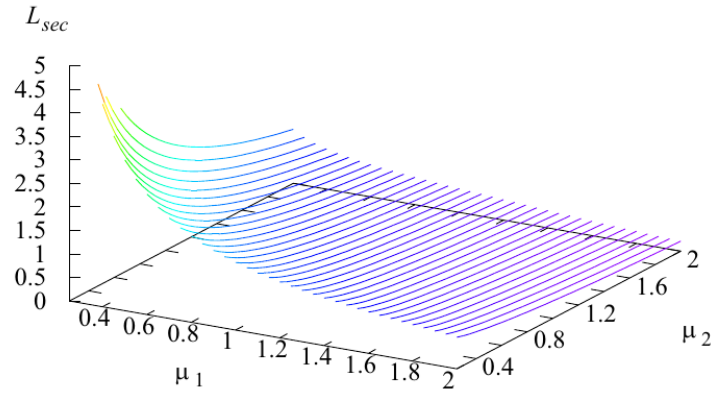


Figure 12: Dependence of the average number of customers with the secondary server L_{sec} on the parameters μ_1 and μ_2 .

ALTRE COSE DA DIRE SU QUESTO ESEMPIO NUMERICO CHE SECONDO ME SI POSSONO SALTARE. TORNARE DOPO

6 Conclusioni

In questo articolo, è stato analizzato un sistema di coda in cui c'è la possibilità di reclutare un cliente già servito come server secondario per aiutare il server principale assegnando un gruppo di clienti in attesa. Il processo di arrivo è stato modellizzato utilizzando un processo di punto Markoviano versatile, MAP. È stata presa in considerazione la possibilità di insoddisfazione dei clienti con il servizio fornito dal server secondario, causando il ritorno di quei clienti nel sistema. È stata implementata l'analisi dello stato stazionario della catena di Markov multidimensionale che descrive il comportamento del sistema e sono stati presentati risultati numerici illustrativi potenzialmente utili per prendere decisioni manageriali. Il modello studiato in questo articolo può essere generalizzato in diversi modi. Ad esempio,

1. il servizio fornito dal server secondario può essere effettuato in gruppi;
2. rilassare l'ipotesi di avere solo un server secondario a più di uno e vedere l'impatto dell'aumento a , diciamo, 2;
3. utilizzare servizi di tipo fase-possibilmente con rappresentazioni diverse per il server principale e secondario;
4. incorporare l'impazienza dei clienti sia nei buffer principali che secondari;
5. implementare un processo di reclutamento in base alla lunghezza della coda osservata basato su una politica di controllo di tipo soglia;
6. consentire arrivi di gruppo; e infine
7. incorporare la possibilità di reclutare molti server secondari con due tipi di clienti in modo che solo un tipo possa agire come server secondario.